

Nowy

10/91

Elektronik

nr ind. 367141

miesięcznik elektroników

cena 6000 zł

SPIS TREŚCI

Mini przetwornik Analogowo-Cyfrowy.....	2
Termometr elektroniczny.....	6
Specjalne efekty fotograficzne z wykorzystaniem stroboskopu.....	7
Timer CMOS 14541 w.... korytarzu.....	7
Schematy, po które czasami warto sięgnąć cz. 6 (zastosowanie timera 555 cz. 1).....	9
Bardzo krótki opis COMMODORE C64 cz. 1.....	11
Podwójny wzmacniacz mocy A2000V(S1), A2005(S1) cz. 1.....	14
Mikrokontroler 8051.....	17
KATALOG cz. 13.....	19
Ogłoszenia.....	20

Jak zamieścić ogłoszenie w "NE"

Aby zamieścić ogłoszenie w "NOWYM ELEKTRONIKU" należy przesłać treść ogłoszenia do redakcji na adres: P.W. "ARTCOM". Redakcja "Nowego Elektronika", skr. poczt. 100, 82-300 Elbląg. Po otrzymaniu treści ogłoszenia redakcja prześle rachunek do zleceniodawcy ogłoszenia.

CENY

1 cm² ogłoszenia 5.000zł (najmniejsze ogłoszenie 18 cm²)
ogłoszenia drobne do 40 słów od osób prywatnych 1.000zł za słowo
ogłoszenia drobne powyżej 40 słów i ogłoszenia od firm 3.000zł za słowo
Za treść ogłoszenia redakcja nie ponosi żadnej odpowiedzialności.

Adres Redakcji - P.W. "ARTCOM", Redakcja "NOWEGO ELEKTRONIKA", skr. poczt. 100, 82-300 Elbląg, tel. 284-44

Redaktor naczelny - J. Ryszard Świątkowski

Redakcja zastrzega sobie prawo skracania i korekty nadesłanych artykułów.

Wydawca - P.W. "ARTCOM"

Skład - P.W. "ARTCOM"

Druk - Prawdopodobnie Zakłady Graficzne im. W. Kułerskiego w Grudziądzu, pl. Wolności 5

Mini przetwornik Analogowo-Cyfrowy

Na pewno nieraz zetknęliśmy się z problemem doboru przetwornika analogowo-cyfrowego (A/C) do konkretnego systemu pomiarowego wspomaganego komputerem. Oczywiście dobór przetwornika zależy od wielu parametrów pomiarów jakie musimy wykonać, ale szczególnie od czasu przetwarzania (próbkowania) i rozdzielczości pomiaru. Istnieje dużo przetworników A/C na naszym rynku. Dla długich czasów próbkowania (ok. sekundy) najbardziej rozpowszechnione są przetworniki podwójnie kalkulujące INTERSIL'a: ICL 7109, współpracujące z szyną danych i szyną adresową, opisany w NE 4/91. Układ ten ma jednak parę wad: jest stosunkowo drogi (cena ok. 25-35 tys. zł)

* jest wolny max częstotliwość - kilkanaście Herców

* często zdarza się, że dostępne na naszym rynku przetworniki serii ICL 7106, 07, 09 są nieliniowe w swoich wskazaniach (szczególnie w przedziale wskazań od 0800 do 1200).

Jeśli komputer oprócz pomiarów powinien sterować procesami np. za pomocą złączenia odpowiedniej sekwencji stykowników, nieodzowna będzie nam karta równoległych portów wejścia/wyjścia (PIO) oparta np. na układach 8255. Z reguły na karcie są dwa PIO i CTC. Każdy z układów dysponuje trzema portami we/wy: A, B, C i może pracować w jednym z trzech modów.

Jeśli do sterowania np. stycznikami potrzebne nam będą tylko 3 porty (24 wyjścia), to drugi PIO pozostaje niewykorzystany, ale my natąkamy marnotrawstwo nie pozwolimy. Przy założeniu, że wystarczy nam 16-to poziomowa rozdzielczość pomiaru napięcia (4-ro bitowy przetwornik A/C), możemy z powodzeniem zadowolić się szeroko znanym, choć być może nie w takim zastosowaniu, układem rodzimej produkcji: UL 1970. Popularny "punkt świetlny" na diodach luminescencyjnych. Jeśli przyjrzymy się schematowi blokowemu układu, to zauważymy wyraźnie podobieństwo zasady działania do jednego z najszybszych obecnie przetworników A/C typu flash. Napięcie wejściowe porównywane jest w nich za pomocą szeregu komparatorów, w naszym przypadku tylko 16-tu, czyli możemy rozróżnić tylko (jak na przetwornik A/C) 16 poziomów napięcia mierzonego - mało, ale czasami wystarczy. Maksymalna częstotliwość sygnału mierzonego ograniczona jest głównie przez max. częstotliwość użytych komparatorów i wynosi kilkadziesiąt kHz.

Ze względu na koszt, problemem w skompletowaniu elementów może okazać się 16 tranzystorów (dowolnego typu) lub/i 16 diód luminescencyjnych (dowolnego typu i koloru), reszta na pewno się znajdzie w podręcznych "skarbonkach" każdego radioamatora. Osobnym problemem jest 16 bitowy równoległy port we/wy do komunikacji z komputerem.

Zajmijmy się teraz samym układem pomiarowym.

UL 1970 jest układem sterującym tzw. punktem świetlnym. Jeżeli zamiast diód luminescencyjnych lub równoległe do nich, podłączymy tranzystory i tak ograniczymy prąd fotoelementu, aby był on mniejszy od dopuszczalnego (5mA) to otrzymamy 16-to stanowy woltomierz. Wystarczy teraz włączyć stronę transoptora - czyli fototranzystor: kolektor połączyć z napięciem +5V, wykorzystując np. układ 7805. Emiter podłączymy poprzez rezystor z masą komputera, a ewentualną bazę poprzez R=100kΩ z masą komputera. W ten sposób za jednym zamachem osiągniemy dwa cele:

1. Izolację galwaniczną układu pomiarowego i komputera, skutecznie zapobiegającą uszkodzeniu komputera - napięcie przebiegła zależy od rodzaju transoptora i wynosi od 0,9 do kilku kV,

2. Wykorzystaliśmy standardowe obciążenie jakim jest fotodioda. Przypadkowe nieuważne połączenie napięcia pomiarowego połącznie za sobą tylko ewentualną wymianę stosunkowo taniego UL 1970 i być może transoptora.

Uruchomienie układu wykonamy w dwóch etapach:

1. Skalowanie przetwornika A/C.

Regulacja sprowadza się do ustawienia min i max napięcia odniesienia potencjometrami P3 i P2. Aby diody zapalały się pojedynczo różnica napięć na suwakach P3 i P2 powinna być około 4.0V. Następnie należy ustawić potencjometrem P1 zakres pomiarowy (czułość). Jeżeli mierzymy napięcia niższe od 6V należy dodatkowo na wejście układu podłączyć wzmacniacz operacyjny np. prosty w obrotach $\mu A 741$, a w przypadku wymaganej dużej impedancji wejściowej, jeden z dostępnych wzmacniaczy zachodnich z wejściem na tranzystorach polowych np. CA, lub LM. Do wstępnego uruchomienia bardzo przydatne stają się diody luminescencyjne.

2. Transmisja danych do komputera.

W tym celu należy oprogramować PIO. Na wstępie musimy wybrać mod pracy dla portu A i B. Ponieważ porty te będą tylko czytały wybierzemy mod "0" i "wejście". Przy okazji zaprogramujemy podobnie port C.

* Port A:

- w modzie "0" musimy wyzerować bity D6 i D5,
- dla "wejścia" ustawić bit D4 szyny danych.

* port B:

- mod "0" dla zerowego bitu D2,
- "wejście" dla ustawionego bitu D1.

Bit D7 musi być ustawiony, pozostałe bity D3 i D0 dotyczą portu C. W efekcie otrzymujemy binarną liczbę = 10011011 = 9B H (heksadecymalnie) lub 155 D (dziesiętnie). Otrzymałą daną musimy wysłać pod adres = 3 na PIO. Ponieważ tak niski adres dla IBM PC jest zarezerwowany, wszystkie adresy naszych dwóch PIO zostały przesunięte o stałą wartość tzw. Segment. Jeśli do Segmentu dodamy przesunięcie tzw. Offset to otrzymamy faktyczny adres portu. W naszym przypadku Segment = 1B0 H, Offset = 3 H, czyli nasz adres = 1B3 H. Po zaprogramowaniu, dane z PIO musimy odczytać. Adres portu A = 1B0 H, a portu B = 1B1 H. Przykładowa procedura w Asemblerze wygląda następująco:

```
MOV AL, 9B(wpisz do akumulatora słowo sterujące)
OUT 1B3, AL(wyślij zawartość akumulatora, programowanie)
IN AL, 1B1(odczytaj port B)
MOV AH, AL(bardziej znaczącym bajtem będzie port B)
IN AL, 1B0(odczytaj port A-mniej znaczący bajt)
MOV DX, AX(bardziej znaczący bajt z portu B i mniej znaczący bajt z portu A prześlij do DX)
```

Oczywiście Asembler jest wprawdzie bardzo szybki w działaniu, ale uciążliwy dla programisty. Ten sam efekt można uzyskać wykorzystując języki wyższego rzędu np: Pascal, C, Fortran, Basic i inne.

Przykładowe procedury napisane w Pascalu wyglądają następująco:

Procedure INIT;

```
Begin
port[$1B3]:=$9B;(inicjacja portu A i B dla PIO 1)
End;
```

Procedure READ_PORT(var x:word);

```
var x1:=word;
Begin
x1:=port[$1B0]+port[$1B1]*256;
repeat
x1:=x;(poprzednia dana)
x:=255*port[$1B1]+port[$1B0](port B jest bardziej znaczącym bajtem MSB, port A jest mniej znaczącym bajtem LSB)
until x1<>x;(nowa wartość)
End;
```

Dalsza obróbka wyników zależy od zastosowania, należy jednak pamiętać, że dane z portu B są "starsze" od danych z portu A. Otrzymałe wyniki są skwantowane (zapalona tylko jedna dioda - tylko jeden bit jest ustawiony reszta wyzerowana). Wyniki trzeba więc odpowiednio przygotować. Dodatkowe niebezpieczeństwo kryje się w tym, że mogą nam się zapalić dwie diody (dwa transpory) np: zamiast wyniku (binarnie) 00000000 01000000 = 64, dodatkowe zapalenie sąsiedniego bitu 00000000 11000000 = 192, lub 00000000 01100000 = 96.

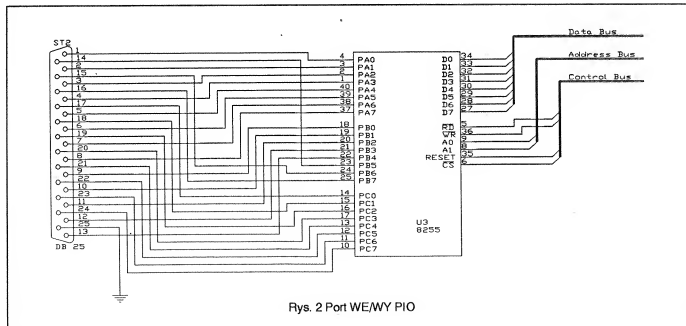
Opisane urządzenie zostało zaprojektowane do sterowania zespołem styczników, przełączających odczepy transformatora. Po przełączeniu odczepu na inny poziom napięć (zgrubnym), należało zmierzyć napięcie i zależnie od chwili

owego obciążenia transformatora wyregulować (dokładnie) napięcie odczepami pomocniczymi $\pm 5\%$.

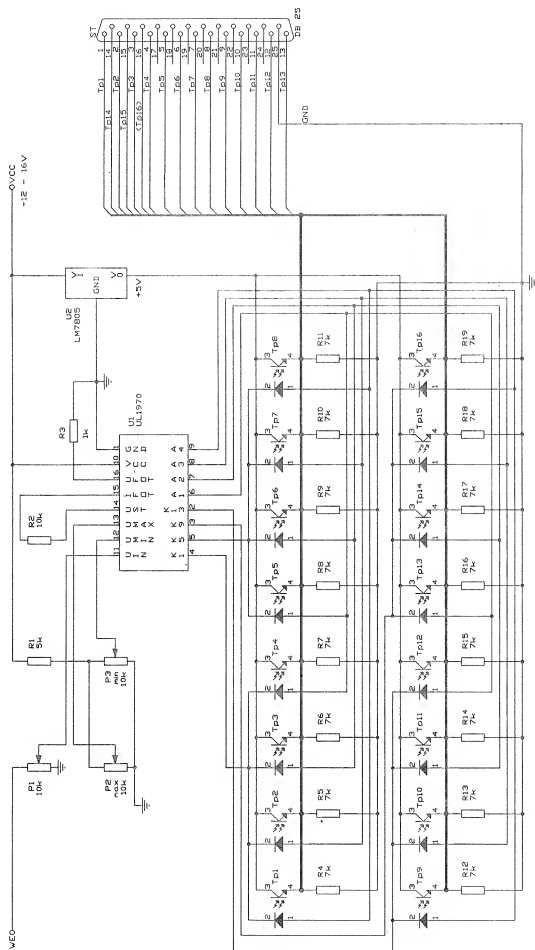
W czasie prób z przetwornikiem A/C napisano procedurki sterujące kolorowymi wykresami słupkowymi trójwymiarowymi (dostępny bezpośrednio w Pascalu wersje od 4.0 do 5.5), służącymi jako wskaźniki występowania wzmocnienia akustycznego, co dawało ciekawe efekty wizualne słuchanej muzyki.

Na pewno zastosowań opisanego to sposobu zamiary napięcia na cyfry jest dużo więcej niż zdołałem tu zaprezentować. Zaletą układu jest niska cena (zakładając, że posiadamy kartę PIO) i prosta konstrukcja oraz działania, choć jak to zwykle bywa prosta konstrukcja posiada wiele wad. Najważniejsze to: niska rozdzielczość i mała dokładność pomiaru.

mgr inż. Ireneusz Ciesielski



Rys. 2 Port WE/WY PIO



Rys.1 Przetwornik A/C

Termometr elektroniczny

W artykule przedstawiam prosty termometr (na trzech układach scalonych) służący jako zaokręglony lub wewnętrzny. Zaletą jego jest to, że za oknem umieszczamy tylko czujnik półprzewodnikowy, natomiast układ elektroniczny wraz z wyświetlaczem znajduje się w dowolnym punkcie mieszkania. Trymowanie układu jest dość łatwe, z użyciem woltomierza cyfrowego i termometru fotograficznego.

1. Opis schematu blokowego.

Informacja o temperaturze jest dostarczana przez czujnik U/T, którego napięcie liniowo zależy od temperatury (rys. 1). Napięcie to jest wzmacnianie i normalizowane we wzmacniaczu różnicowym. Napięcie wyjściowe U_{wy} steruje dwoma skalnymi zespołami komparatorów analogowych, z których każdy kluczuje blokiem 15 diód świecących (wyświetlaczem), złączając prąd w jednej diodzie lub w dwóch sąsiednich jeśli U_{wy} ma wartość pośrednią.

2. Opis szczegółowy działania.

Czujnik wykonany z dwóch odpowiednio połączonych tranzystorów krzemowych małej mocy jest włączony w jedną z gałęzi mostka (rys. 2). Do zasilania mostka wykorzystano napięcie referencyjne zawarte wewnątrz układu scalonego US1-końc. 14 (ok. 5,6V). Napięcie nierównowagi zależne od spadku napięcia na czujniku 2UEB, położenia suwaka rezystora zmiennego R2 oraz napięcia zasilającego mostek, steruje wzmacniaczem różnicowym US3 o regulowanym wzmacnieniu $K_u=18-26V/V$. Po wzmacnieniu i podzieleniu przez dwa jest normalizowane do wartości $U_{wy}(-20^\circ C)=1,0V$ i $U_{wy}(+40^\circ C)=4,0V$. Napięcie U_{wy} steruje zespołami komparatorów: US1-11 i US2-11. Ich progi przerzutu wyznaczone są przez wartości rezystorów R16-R21, które współpracują z dzielnikami rezystorowymi zawartymi wewnątrz układów scalonych US1 i US2. Dzielniki R16-R21 jest zasilany napięciem referencyjnym układu US2-14.

Na rys.3 podano schemat połączeń diód świecących wyświetlaczy z układami scalonymi US1 i US2. Jeżeli napięcie U_{wy} wynosi od 1,0 do 2,4V to jest uaktywniony układ US1 zaświecając odpowiednią diodę pomiędzy D1(-20°C) a D15(+8°C). Jeśli U_{wy} jest mniejsze niż 1,0V świeci ciągle dioda D1. Przy $U_{wy}=2,5-3,9V$ jest uaktywniony układ US2 zaświecając odpowiednią diodę pomiędzy D16(+10°C) a D30(+38°C). Jeśli

U_{wy} byłoby większe od 3,9V będzie świeciła ciągle dioda D30. Ponieważ zakres pomiaru wynosi 58°C każda dioda świecąca sygnalizuje temperaturę parzystą. Jednak faktycznie wskaźnik zapewnia rozdzielczość 1°C, gdyż temperatury nieparzyste są sygnalizowane jednocześnie zaświeceniem dwóch sąsiednich diód. Każda dioda D1-D30 może mieć dowolną barwę świecenia. Prąd płynący przez LED jest zależny od wartości rezystora R2 dla wyświetlacza dolnego i R24 dla górnego. Nie mogą one być mniejsze niż 3,3k Ω ; płynięty wtedy maksymalny prąd dopuszczalny w układzie scalonym UL 1970N. Diody D31/32 i D33/34 zastępują nie używane w tym zastosowaniu LED występujące w ogólnym schemacie aplikacji UL 1970N.

3. Sposób regulacji.

Wymagane przyrządy: woltomierz cyfrowy klasy 0,5, termometr fotograficzny, rozdzielczość 0,5°C.

* Regulacja napięć odniesienia dla komparatorów: mierząc potencjał między rezystorami R19 i R20 obracamy rezystorem zmiennym R21 do uzyskania wartości 3,95V.

* Regulacja nierównowagi mostka i wzmacnienia: przygotujemy dwa naczynia, jedno (A) wypełnione mieszaniną wody z lodem, a drugie (B) wodą o temperaturze pokojowej T kontrolowaną termometrem fotograficznym. Podłączamy do mostka czujnik półprzewodnikowy, zaś do wyjścia wzmacniacza (punkt U_{wy}) woltomierz i następnie wykonujemy kilka razy, do osiągnięcia pożądanego efektu poniższe czynności:

- wkładamy czujnik do naczynia A i przesuwając suwak R2 doprowadzamy poziom $U_{wy}=2,00V$.

- wkładamy czujnik do naczynia B i przesuwając suwak R12 (wzmacnienie) doprowadzamy do $U_{wy}=2+0,05T(V)$.

Regulację można uznać za zakończoną, jeśli napięcie wyjściowe U_{wy} w obu temperaturach nie różni się od podanych wartości o więcej niż 0,015V.

4. Rozszerzenie funkcji urządzenia.

* Pomiar temperatury w różnych miejscach: należy wykonać drugi czujnik U/T i połączyć go poprzez przełącznik W do mostka, jak na rys.4. Regulacja jest prosta; po włożeniu czujnika U/T do mieszaniny wody z lodem ustawiamy suwak R2 w położeniu, kiedy $U_{wy}=2,00V$. Liczba

czujników nie jest ograniczona, zatem możliwe jest wykorzystanie urządzenia np. w gospodarstwie hodowlanym do pomiaru temperatury w obozie, kurniku itp.

* Przystosowanie do sygnalizacji progowej: z końcówki 6 układu scalonego US3 można wziąć sygnał do sterowania dowolnego komparatora analogowego. Na tej końcówce panuje napięcie zależne od temperatury: $U(-20^\circ C)=2,0V$ z nachyleniem 0,1V/°C. Na rys.5 podano schemat komparatora z histerезą, na bazie najbardziej dostępnego ULY7741N. Napięcie progowe jest zadawane potencjometrem R103 dla pełnego zakresu temperatur. Histerезa wynosi około 1,5°C. Dioda D101 zaświeca się po przekroczeniu zadanej temperatury, zaś D102 po obniżeniu temperatury poniżej zadanej (wybór zworki Z).

* Automatyka regulacji jasności: dla usprawnienia można uzależnić jasność świecenia wyświetlacza od oświetlenia zewnętrznego, wg rys.6. Podkówką R29 ustawia się świecenie LED w ciemności. Rezystory R22 i R24 wtedy nie montuje się.

5. Informacje wykonawcze.

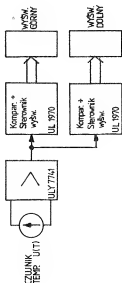
* O czujniku temperatury: po złożeniu tranzystorów płasko obok siebie i zlutowaniu końcówek należy dolutować kabel o odpowiedniej długości. Objaśnienie konstrukcji jest na rys.7. Jeżeli wykonujemy większą ilość czujników, tranzystory składowe należy wybrać z jednej serii produkcyjnej. Gdy całkowita rezystancja kabla przekracza 2 Ω , konieczna jest jej kompensacja; po włożeniu czujnika do wody z lodem reguluje się $U_{wy}=2,00V$ za pomocą R2 zakładając, że regulację zasilniczą (wg. punktu 3) już wykonano.

* O zasilaczu: zasilanie całości powinno być stabilizowane, $U_{cc}=11-15V$ najlepiej +12V, o wydajności prądowej 100mA. Dla schematu z rozszerzeniami (rys.2+rys.5+rys.6) należy przewidzieć zasilacz 12V/150mA.

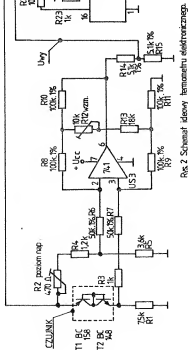
* O automacie świecenia LED: montując fototranzystor zamiast fotorezystora należy pamiętać, że kolektor jest połączony galwanicznie z obudową fotoelementu. * Dobre elementy: wszystkie rezystory mogą być 0,125W/5% z wyjątkiem tych, które są opisane inaczej na schematach ideowych. Jako rezystory zmienne R2, R12 i R21 należy montować precyzyjne wieloobrotowe, np. typu CT32 firmy TEL-POD.

Wiesław Turm

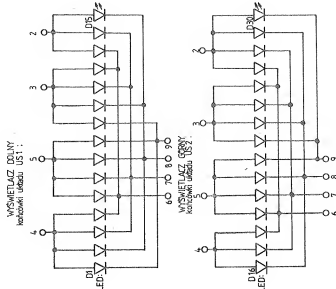
Literatura:
Katalog analogowych układów scalonych firmy UNILTRA-CEMI.



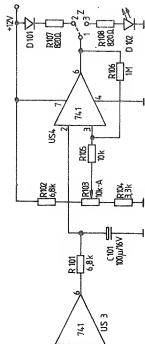
Rys. 1 Schemat bloków termistru



Rys. 2 Schemat bloków termistru elektronicznego

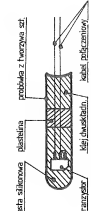


Rys. 3 Schemat połączeń wyjściowych



Rys. 4 Dołączenie drugiego czujnika

Rys. 5 Sygnalizacja progowa



Rys. 6 Automatyka regulacji procesu

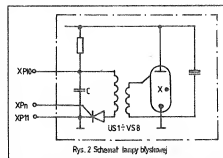
Rys. 7 Konstrukcja czujnika

Specjalne efekty fotograficzne z wykorzystaniem stroboskopu

Podczas fotografowania często powstaje konieczność oświetlenia fotografowanego obiektu przez równe, regularne odłuki czasu, co pozwala utrwać w jednym kadrze różne fazy ruchu. Niżej przedstawiony jest jeden z wariantów rozwiązania tego problemu - urządzenie stroboskopowe.

Schemat układu przedstawiony jest na rys.1 Układ włączania ośmiu impulsowych lamp składa się z: komutatora, generatora, przerzutnika i źródła zasilania. Zasada działania jest następująca: prostokątne impulsy z generatora podawane są na licznik US1 komutatora, stan licznika jest deszyfrowany i dodatnie impulsy, pojawiające się kolejno na wyjściach układu US1, otwierają klucze na tranzystorach T1-T8 i tyrystorach VS1-VS8. Przez otwarte tyrystory zamyka się obwód zapalania kolejnych lamp impulsowych.

Stan licznika może być zmieniony tylko przy niskim potencjale na wejściu R. W wyjściowym położeniu na wejściu R jest wysoki potencjał i licznik nie pracuje. Po zwarciu styku synchronizatora XP9 następuje przełączenie przerzutnika RS i na wejściu R licznika pojawia się niski potencjał. Od tej chwili 8 pierwszych impulsów włącza kolejno 8 lamp impulsowych, a dziewiąty impuls jest różniczkowany

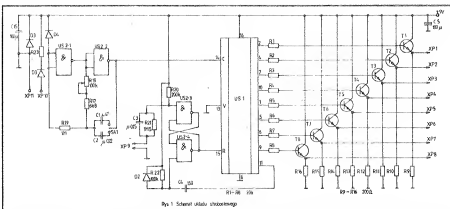


Rys. 2 Schemat lampy błyskowej

przez obwód C4, R22 i przełącza przerzutnik RS w stan początkowy.

Generator zrealizowany jest na elementach US2-1 i US2-2. Czas zadawany jest rezystorami R17 i R18 w parze z kondensatorem C1 lub C2. Przy pomocy przełącznika SA1 ustala się dwa zakresy pracy generatora, a nastawnym rezystorem R18 jest realizowana płynna regulacja częstotliwości generatora wewnątrz zakresu. Zmiana częstotliwości pozwala

pierwotnie włączony jest jeden z tyrystorów VS1-VS8. Przy zasilaniu układu sterowania od lampy błyskowej, konieczne jest podanie do jednej z lamp na styk XP10, napięcia z kondensatora C. Wartość rezystora R23 powinna być taka, żeby przez stabilizator D3 przepływał prąd 10mA. Układ sterowania podłącza się do aparatu fotograficznego przez styk



Rys. 1 Schemat układu synchronizacji

na regulację czasu między włączeniem lamp. Przy podłączeniu kondensatora C2 i ustawieniu minimalnej wartości potencjometru R18 przerwa między błyskami wynosi 0,3ms, a przy maksymalnej wartości R18 - 5,2ms. Dla drugiego zakresu (włączony kondensator C1) przerwa ta wynosi odpowiednio 7ms i 110ms. Znając czas przerwy między błyskami, można określić czas, przy którym następuje synchronizacja między włączeniem lamp i zadziałaniem migawki aparatu fotograficznego. Dla przerwy 0,3ms synchronizacja jest możliwa przy czasie 1/400; 5,2ms-1/250; 7ms-1/16; 110ms-1s.

Źródłem zasilania może być bateria lub akumulator 9V.

Układ sterowania wykonuje się w postaci oddzielnego bloku, do którego przez gniazda podłącza się do 8 lamp błyskowych. W obwodzie uzwojenia

styku synchronizatora XP9. Prawidłowo zmontowany układ nie potrzebuje strojenia.

Wykaz elementów:

Tranzystory: T1-T8 - KT315

Rezystory: 0,125W, R23 - 1W, R18 - dowolny potencjometr

Diody: D1, D2, D4 - KD521

D3 - D814T

US1 - (CD 4014)

US2 - (CD 4011)

mgr inż. Zbigniew Pędził

Literatura:
W. Anczew, A. Dobrosławski: "Fotolubiel-konstruktor", M. Skusstwo 1989

Timer CMOS 14541 w... korytarzu

Cyfrowe układy logiczne serii TTL są wrażliwe na zmiany napięcia zasilającego. Poprawność pracy układu zapewniona jest dla napięcia zasilającego +5V ±0,25V dla serii UCY 64/74.... Korzystnie wyglądają pod tym względem cyfrowe układy CMOS, dla których wartość napięcia zasilającego można wybierać z reguły z przedziału +3÷+15V i niekoniecznie musi być ono stabilizowane (należy jedynie zwrócić uwagę, że dla układów CMOS wraz ze wzrostem napięcia zasilającego ulega skróceniu kilka razy czas propaga-

cji bramek, jednocześnie jednak zwiększa się moc tracona na bramkę). Korzystając z tej właściwości układów CMOS można zasilając je napięciem stałym uzyskanym w pasywnym obwodzie napięcia przemiennego ~ 220V. Bez stosowania transformatora sieciowego, który z reguły jest dużych rozmiarów, w opisanym niżej układzie uzyskujemy źródło napięcia stałego, które może służyć do zasilania układów CMOS lub innych o niskim poborze prądu. Schemat układu, w którym przemienne napięcie wykorzystywane jest

równocześnie do zasilania obwodu sterującego oraz wykonawczego przedstawia rys.1. Schemat zaczerpnięty został z Electronic Design nr 15/89. Należy zwrócić uwagę, że napięcie przemienne na schemacie zaznaczono jako ~ 117V. Układ można jednak zastosować do napięcia ~ 220V po modyfikacji typu elementów.

Układ spełnia następującą funkcję: Po włączeniu zasilania żarówka zaczyna świecić pełną jasnością. Po czasie okre-

ślonym elementami R4, C2, R5 układ redukuje do około połowy moc pobieraną przez żarówkę, wskutek czego żarówka przegrzewa się, przyspieszając przyświecanie światłem. Maksymalne opóźnienie, po którym następuje przyciemnienie żarówki może być rzędu 1 minuty - jak wynika z danych katalogowych układu MCY 74541N. Jednak stosując elementy R4, C2, R5 o odpowiednio dużych wartościach możliwe jest uzyskanie dłuższych czasów do kilkunastu, a nawet do kilkudziesięciu minut. Układ można z powodzeniem zastosować do redukcji zbytecznego oświetlenia w korytarzach, na podwórzu lub w przejściach. Pełna moc świecenia zabezpieczać będzie moment przełączenia, a przyciemnione światło pozwoli zachować bezpieczeństwo na oświetlonym terenie. Takie rozwiązanie jest energooszczędne oraz znacznie przedłuża żywotność żarówki, której wymiana w niektórych miejscach może być uciążliwa.

Zasada działania układu.

Po włączeniu zasilania wyjście 8 układu 14541 rys.1 jest w stanie niskim. Powodować ono będzie, że tranzystor T2 będzie zatkany. Dla jednej połowy napięcia przemiennego żarówka jest zasilana poprzez diodę D1. Dla drugiej połowy napięcia przemiennego zaczyna działać pasywny obwód. Napięcie narasta w punkcie A - na anodzie tyrystora, który jest zatkany i w punkcie B na katodzie diody D3. Jednocześnie poprzez diodę D2 ładuje się kondensator C1. W momencie kiedy zadziała dioda Zenera D3, popłynie prąd w obwodzie D3, R2, co spowoduje wzrost napięcia na bramce tyrystora T1. Prąd wpływający do bramki tyrystora wyzwoi go i w efekcie popłynie prąd w obwodzie żarówki-tyrystor. W ten sposób żarówka jest zasilana w obydwu półokładach napięcia przemiennego i świeci prawie pełną mocą (straty mocy wynikają z opóźnień na włączenie tyrystora).

Właśnie w tym czasie, gdy tyrystor nie jest włączony - przy sprzyjającej fazie napięcia - poprzez diodę D2 płynie prąd ładujący kondensator C1. Właśnie kondensator C1 stanowi źródło napięcia stałego, które zasila układ CMOS MCY 14541N. Dzięki małemu poborowi prądu i odporności na wahania napięcia zasilającego timer 14541 pracuje poprawnie i odmierzany czas. Po czasie określonym przez elementy R4, C2, R5 timer osiąga stan, w którym wyjście 8 ustawia się na "1". Napięcie będzie na tyle wysokie, że poprzez rezystor R3 podniesie potencjał na bazie T2. Spowoduje to, że podczas gdy dioda D3 zacznie przewodzić, wówczas tranzystor T2 będzie zwierniał bramkę tyrystora T1 i rezystor R2 - praktycznie do poziomu katody - (napięcie na nasyconym tranzystorze U_{CE} 0,1V). Wskutek tego napięcie na bramce tyrystora T1 nie osiągnie wymaganej wartości do włączenia tyrystora. W tym stanie układ będzie zasilał żarówkę tylko w czasie 1 połowy napięcia przemiennego. W drugiej połowie prąd płynący przez żarówkę będzie ograniczony przez R1 co w efekcie da widoczny spadek mocy świecenia żarówki.

Dobór elementów dla zasilania napięciem - 220V.

1. Diodę D1 - 1N5402 (200V/3A) należy wymienić na diodę np. typu BVP401-400 (400V/1A) lub inną o wyższym napięciu.
 2. Tyrystor T1 - 2N6239 (200V/4A) należy wymienić na tyrystor o wyższym napięciu np. BTP 128-400 (400V/2A) lub BTP 10/500 (500V/10A).
 3. Rezystor R1 = 12kΩ należy wymienić na rezystor około 20kΩ o mocy większej niż 2W.
- Pozostałe elementy mogą pozostać bez zmian.

Odpowiedniki polskie:

- D3 - 1N5236 (7,5V/20mA) dioda Zenera, można stosować diody typu: BZP650C8V2, BZP650C7V5, lub BZP620C8V2, BZP620C7V5.
T2 - 2N4124 tranzystor n-p-n m.c. U_{CE}=25V, można stosować tranzystory typu: BC107, BC147 itp.
D2 - dioda prostownicza 1N4001 (50V/1A), można stosować diody typu: BVP401-50, BVP401-100, BVP401-200 itp.

Dobór czasu przełączania mocy świecenia żarówki dokonuje się elementami R4, C2, R5.

Zalecana częstotliwość pracy oscylatora RC w układzie MCY 14541 może być regulowana w przedziale 1kHz - 100kHz, daje to możliwość ustawienia przy f = 1kHz maksymalnego czasu opóźnienia równego

$$\frac{1}{f} \times 2^{16} \approx 65[s].$$

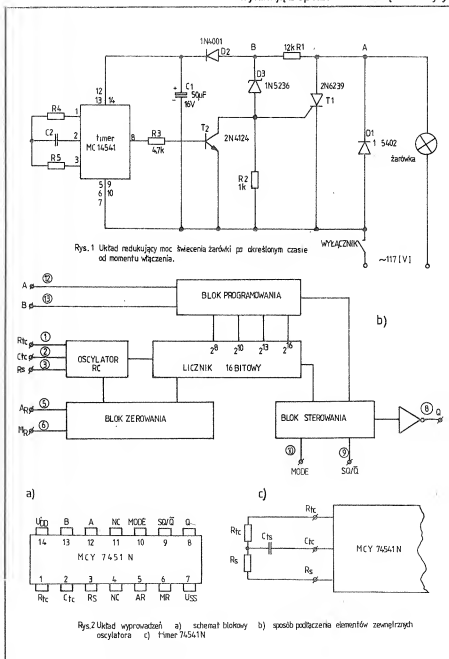


Tabela 1 Programowanie częstotliwości

Wejście		Dość bitów liczby	Układ dzieli przez
A	B	a	2 ^a
0	0	licznik 13 bitowy	zerowanie co 2 ¹³ =8192 impulsy
0	1	licznik 10 bitowy	zerowanie co 2 ¹⁰ =1024 impulsy
1	0	licznik 8 bitowy	zerowanie co 2 ⁸ =256 impulsów
1	1	licznik 16 bitowy	zerowanie co 2 ¹⁶ =65536 impulsów

Praktycznie można pracować przy niższej częstotliwości oscylatora i uzyskać czas rzędu kilkunastu lub nawet kilkudziesięciu minut. W takim przypadku należy jednak doświadczalnie sprawdzić czy oscylator będzie pracował w ogóle.

Dla R4=10kΩ, R5=20kΩ i C2=220μF czas przełączenia wynosi około 30s. Szczegółowe dane jak dobierać czas przełączenia elementami układu podane są w danych katalogowych timera MCY 74541N, który jest odpowiednikiem układu CMOS MC 14541B firmy Motorola.

Timer programowany MCY 74541N.

Timer programowany MCY 74541N wykonany jest na jednej płycie monokryształu w technologii CMOS (technologia komplementarna MOS). Przeznaczeniem układu jest praca w cyfrowych układach automatyki, telekomunikacji i miernictwa oraz tam gdzie wymagany jest niski pobór mocy i/lub wysoka odporność na zakłócenia. Układ wyprowadzeń oraz schemat blokowy MCY 74541 przedstawia rys. 2a, 2b.

Cechy charakterystyczne układu MCY 74541N:

- * zakres napięć zasilania 3-18V
- * wszystkie wejścia i wyjścia buforowane
- * wszystkie wejścia zabezpieczone przed przebiegiem ładunkiem elektrostatycznym
- * symetryczne charakterystyki wyjściowe w stanie niskim i wysokim
- * typowy zakres częstotliwości oscylatora 0-0,5MHz
- * typowa stabilność oscylatora: ±2% w zakresie dopuszczalnych temperatur pracy, przy zmianach napięcia zasilającego U_{DD}±10% oraz o 3% przy f<10kHz

- * typowy zakres napięć zasilania przy pracy z automatycznym zerowaniem: 7,5-18V
- * obniżony pobór mocy przy pracy bez automatycznego zerowania
- * obudowa plastikowa, dwurzędowa typu CE-70 (14 wyprowadzeń)
- * układ wyprowadzeń identyczny jak dla MC 14541B (firmy Motorola)
- * typowa obciążalność - 1 wejście TTL-LS lub 2 wejścia TTL-L.

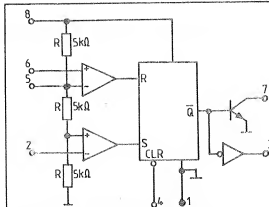
c.d. na str. 11

Tabela 2. Parametry dynamiczne (λamb=25° C, t_r=t_f=20ns, C_L=50pF, R_L=200kΩ)

Nazwa parametru	Symbol	Jed.	Wartość		Warunki Pomiaru U _{CC} [V]
			typ	max	
Czas propagacji z wejścia R ₄ do wyjścia Q przy podziale 2 ^a	t _{PHL} t _{PLH}	μs	1.50 0.60 0.40	10.5 3.6 2.9	5 10 15
Czas narastania i czas opadania sygnału wejściowego	t _{RI} t _{RF}	ns	100 50 40	200 100 80	5 10 15
Pojemność wejściowa	C _i	pF	5	7.5	-
Minimalna szerokość impulsu zegarowego R ₅	t _{Wmin}	ns	70 30 20	300 150 100	5 10 15
Minimalna szerokość impulsu zerowania M ₂	t _{Wmin}	ns	200 100 75	900 300 225	5 10 15
Częstotliwość maksymalna zegara R ₄	f _{max}	MHz	1.5 4.0 6.0	- - -	5 10 15

Schematy, po które czasami warto sięgnąć cz. 6 (zastosowanie timera 555 cz. 1)

Timer 555 (odpowiednik polski ULY7855N) jest szeroko wykorzystywany w technice cyfrowej oraz w innych dziedzinach. Może pracować jako wyzwalany lub samobieżny generator impulsów o regulowanym współczynniku wypełnienia i regulowanej częstotliwości powtarzania. Może być także wykorzystany w układach spełniających takie funkcje, jak dzielenie częstotliwości, dyskryminacja szerokości impulsów, modulacja szerokości impulsów, modulacja pozycji impulsów, przetwarzanie napięcia na częstotliwość i odwrotnie. Bardzo powszechne jest wykorzystanie tego timera do budowy układów alarmowych i sygnalizacyjnych, częstotłomiernicy, czasomierzy, pojemnościomierzy,

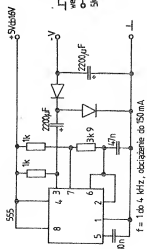


OPIS WYPROWADZEŃ

- 1 - masa
- 2 - wejście zegarowe
- 3 - wyjście
- 4 - wejście zerujące
- 5 - filtracja U_{CC} lub modulacja szerokości impulsu
- 6 - próg zadziałania przerzutnika regulacja częstotliwości
- 7 - kolektor tranzystora wyjściowego
- 8 - U_{CC}

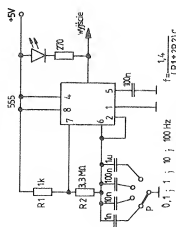
obrotomierzy. W technice cyfrowej znany jest jako uniwbirator i multiwbirator astabilny.

Witold Wroblek



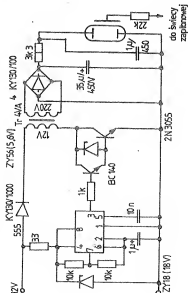
Rys. 1 Zasilacz napięcia ujemnego

$f = 1$ do 4 kHz, obciążenie do 50 mA

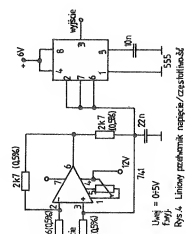


Rys. 2 Generator niskich częstotliwości

$f = 1$; 1 ; 10 ; 100 Hz

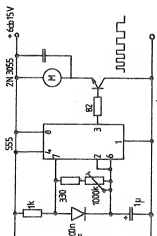


Rys. 3 Stereobesep - sansobchowy

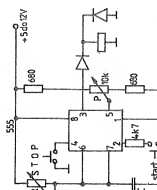


Rys. 4 Linowy przetwornik napięcia/częstotliwości

Uwagi: 0-5V

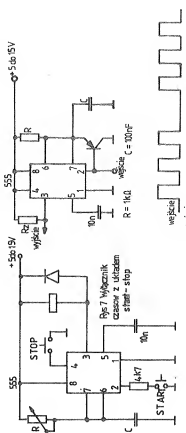


Rys. 5 Regulator prędkości obrotowej silnika



Rys. 8 Wyłącznik czasowy

czas mierzony dokładnie regulować potencjometrem P

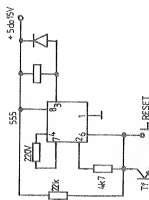


Rys. 7 Wyłącznik czasowy z układem start-stop

10n

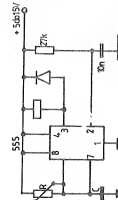


Rys. 10 Detektor opuszczającego impulsu



Jesli dopływ awaria do fabrycznej awaryjności oddziaływał na układ, przekaźnik „Jest” w jego stanie ustalonym. Powrót do stanu „czuwania” realizowany przyciskiem „Reset”.

Rys. 11 Światła awaryjne



Rys. 9 Wyłącznik czasowy mierzalny dobijaniem

miękkie odciążenie

Tabela 3. Parametry statyczne (t_{amb} = 25°C)

Nazwa Parametru	Symbol	Jed.	Wartość			Warunki pomiaru		
			min.	typ.	max.	U _{IC} [V]	U _I [V]	U _{OC} [V]
Spoczynkowy prąd zasilania (U _{AK} =U _{DD})	I _{DD}	μA	-	0,04	5	-	0,5	5
			-	0,04	10	-	0,10	10
			-	0,04	20	-	0,15	15
			-	0,06	100	-	0,20	20
Prąd wyjściowy w stanie niskim	I _{OL}	mA	0,51	1	-	0,4	0,5	5
			1,3	2,6	-	0,5	0,10	10
			3,4	6,8	-	1,5	0,15	15
Prąd wyjściowy w stanie wysokim	I _{OH}	mA	-0,51	-1	-	4,6	0,5	5
			-1,6	-3,2	-	2,5	0,5	5
			-1,3	-2,6	-	9,5	0,10	10
			-3,4	-6,8	-	13,5	0,15	15
Napięcie wyjściowe w stanie niskim	U _{OL}	V	-	0	0,05	-	0,5	5
			-	0	0,05	-	0,10	10
			-	0	0,05	-	0,15	15
Napięcie wyjściowe w stanie wysokim	U _{OH}	V	4,95	5	-	-	0,5	5
			9,95	10	-	-	0,10	10
			14,95	15	-	-	0,15	15
Napięcie zasilania przy automatycznym zerowaniu (U _{AK} =0[V])	U _{DDAK}	V	8,5	7,5	18	-	-	-
Spoczynkowy prąd zasilania przy U _{AK} =0[V]	I _{DDAK}	μA	-	7	200	-	-	5
			-	30	250	-	-	10
			-	80	500	-	-	15
Napięcie wejściowe w stanie niskim	U _{IL}	V	-	-	1,5	0,5; 4,5	-	5
			-	-	3	1; 9	-	10
			-	-	4	1,5; 13,5	-	15
Napięcie wejściowe w stanie wysokim	U _{IH}	V	3,5	-	-	0,5; 4,5	-	5
			7	-	-	1; 9	-	10
			11	-	-	1,5; 13,5	-	15
Prąd wejściowy	I _I	μA	-	±10 ⁻⁷	±0,1	-	0,18	18

Opis wyprowadzeń

1-RT_{IC}; 2-C_{TS}; 3-R_S - do tych pinów podłącza się zewnętrzne elementy oscylatora RC, sposób podłączenia pokazuje rys.2c.

4-NC (ang. not connected) - nie przyłączony do struktury wewnętrznej, pin nie wykorzystany.

5-A_R (wejście)-A_R=0 - układ automatycznie zeruje swój licznik po włączeniu zasilania, A_R=1 zmniejszony pobór mocy.

MR=1 zerowanie.

7-U_{SS} - masa.

8-Q - wyjście timera.

9-S_QQ (wejście)-S_QQ=0 tzn., że wyjście

Q=0 po zerowaniu, S_QQ=1 tzn., że wyjście

Q=1 po zerowaniu.

10-Mode (wejście)-Mode=0 tzn. układ

będzie pracował tylko pojedynczy cykl -

jako timer, Mode=1 tzn. układ będzie pracował jako oscylator - cyklicznie.

11-NC.

12-A (wejście)-wejście programujące.

Opis działania.

Timer programowany zbudowany jest z programowanego asynchronicznie dzielnika 16-bitowego o podziale przez 2⁸, 2¹⁰, 2¹³ i 2¹⁶ wybranym 2-bitowym wejściem danych (A i B). Dzielnik połączony jest ze skalonym oscylatorem RC o częstotliwości regulowanej elementami zewnętrznymi R_{TC}, C_{TC} i R_S według zależności:

$$f = \frac{1}{2,3 \times R_{TC} \times C_{TC}}$$

gdzie: 1kHz ≤ f ≤ 100 kHz, R_S = 2R_{TC} i R_S ≤ 10kΩ

Po pominięciu elementów zewnętrznych (wyprowadzenia RT_{IC} i C_{TC} otwarte), wejście R_S może być wykorzystane jako wejście zegarowe dzielnika częstotliwości 2ⁿ. Wejście zerowania MR umożliwia zewnętrzną wyzerowanie dzielnika i zatrzymanie pracy oscylatora w dowolnym momencie. Tryb pracy z automatycznym zerowaniem po włączeniu zasilania ustalony jest przy połączeniu wejścia A_R z U_{SS}. Wejście S_QQ umożliwia odwrócenie sygnału wyjściowego Q. Wejście Mode służy do przełączania trybu pracy: timer (jeden cykl); oscylator (praca cykliczna).

Dopuszczalne parametry eksploatacyjne.

* napięcie zasilania-U_{DD} - 0,5- +20V

* napięcie wejściowe U_I - 0,5-U_{DD} +0,5V

* prąd wyjściowy I_O - ±10mA

* zakres temperatur pracy t_{amb} - 0- +70°C

* zakres temperatur przechowywania t_{amb}-55-+125°C

* temperatura lutowania: ręcznego

(max.4s.) - 350°C; automatycznego -

270°C

* maksymalna moc strat PD - 500mW.

mgr inż. Aleksander Rode

Opracowano na podstawie:

[1] układ - Elektron Design nr 15/1989

[2] dane katalogowe MCY14541N - karty katalogowej

"Układy Logiczne CMOS Timer Programowany

MCY14541N" Toruński Ośrodek Mikroelektroniki

UNITRA-TOMI

Bardzo krótki opis COMMODORE C64 cz.1

BLOK ZASILANIA

- stabilizator VR1, VR2

- zasilanie +5V, +9V, 9V_{AC} z zewnętrznego zasilacza

- 9V_{AC} służy do sterowania zegarem czasu rzeczywistego zawartego w układach U1, U2

JEDNOSTKA CENTRALNA 6510

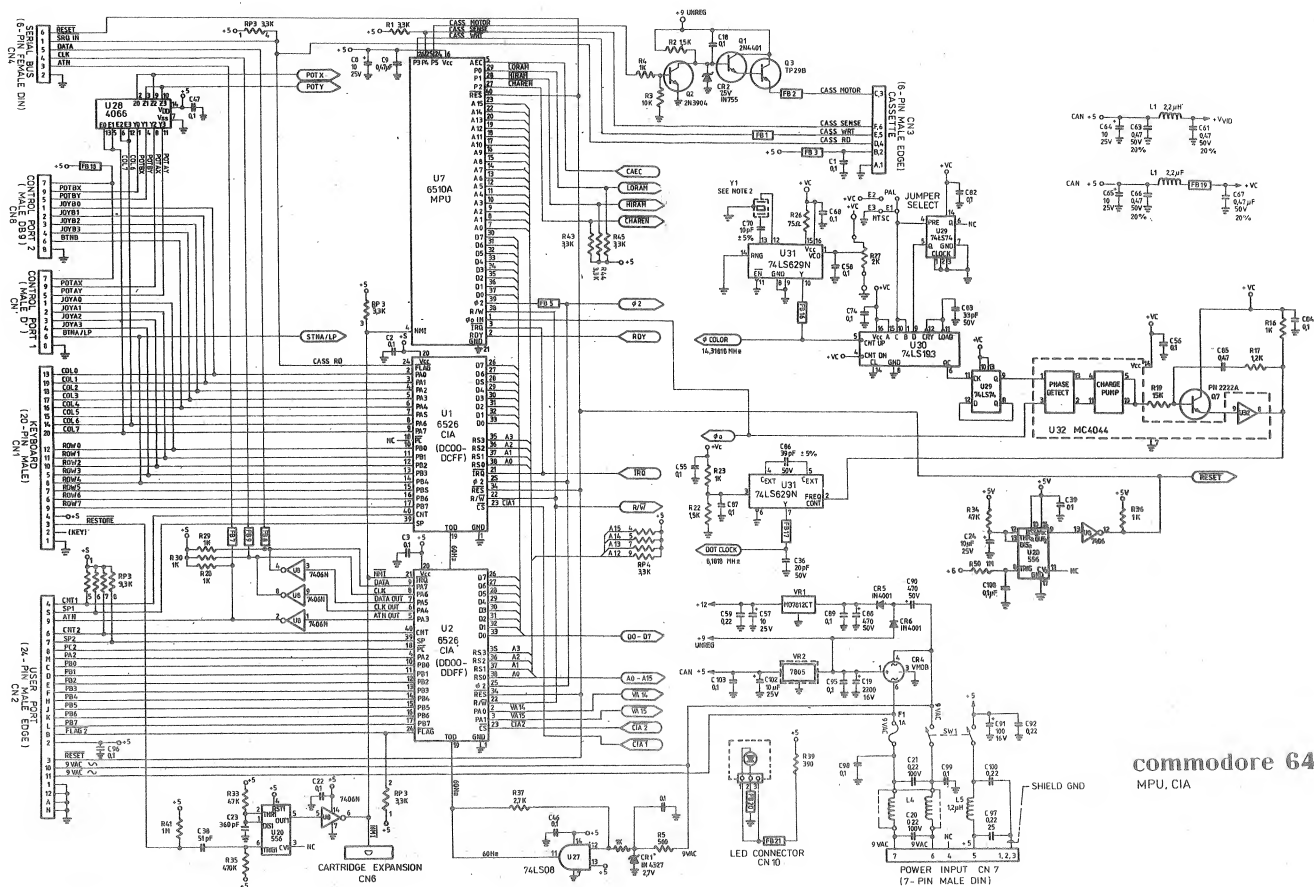
- w starszych wersjach stosowano 6502, oba układy w pełni są kompatybilne programowo

6567 - PROCESOR WIZYJNY I MODULATOR w.cz.

- dodatkowo pełni funkcję odświeżania pamięci dynamicznych

- odpowiada za organizację ekranu

Waldemar Węczorek



Podwójny wzmacniacz mocy A2000V(S1), A2005(S1) cz. 1

1. Układ A2000V jest podwójnym scalonym wzmacniaczem mocy m.c.z. 2x5W, 40 Ω przy napięciu roboczym 14,4V. Wykorzystywany jest najczęściej jako wzmacniacz mocy w radioodtwarzaczach stereofonicznych.

2. Układ A2005V osiąga przy napięciu roboczym 14,4V moc 2x10W, 25 Ω . Wykorzystywany jest w stereofonicznych odbiornikach samochodowych.

3. Mogą być wykorzystywane jako specjalne układy pomiarowe w układach mostkowych.

4. Posiadają wyjścia AC i DC zabezpieczone od zwarcia.

5. Posiadają zabezpieczenie temperaturowe.

6. Posiadają zabezpieczenie głośników.

7. Zabezpieczenie od przepięć (>18V-28V).

8. Możliwość pracy w trybie "Stand-by".

9. Mogą funkcjonować z układem Bootstrap lub bez niego.

10. Płytką drukowaną powinna być tak ukształtowana, że prowadzenie ścieżek Ucc i masy wykazują możliwość najmniejszą impedancję.

11. Źródło m.c.z. musi być galwanicznie oddzielone od wejścia.

12. Przewód masowy musi być tak prowadzony, żeby sterujący stopień końcowy nie wnosił żadnej modulacji prądu pomiędzy głośnikiem i siecią zasilającą.

13. Nastawnik głośności nie powinien być większy niż 47k Ω .

14. W tabeli przedstawione są parametry opisywanych układów:

15. Wzmocnienie:

- dla układu Stereo od 26 do 52dB

$$A_n = 1 + \frac{R_1}{R_2}$$

- dla układu mostkowego od 36 do 52 dB

$$A_n = 4 \frac{R_1}{R_2} \text{ przy } R_2 = R_4; R_3 = 2R_1$$

16. Odpowiedniki: LM2005, TDA2004; TDA2005, MDA2005

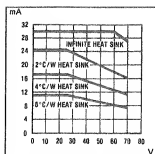
mgr inż. Zbigniew Pędzik

Literatura:

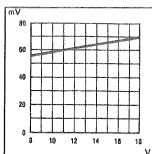
[1] FUNKAMATEUR 11/1989

[2] National Semiconductor - Special Purpose Linear Devices 1989

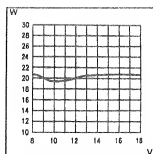
CHARAKTERYSTYKI



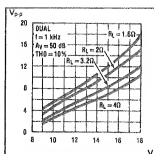
Prąd zasilania w funkcji napięcia zasilania.



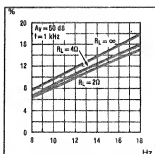
Wyjściowe napięcie w funkcji napięcia zasilania.



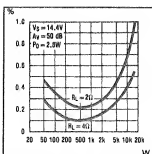
Moc wyjściowa w funkcji napięcia zasilania.



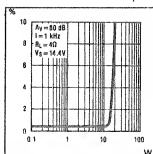
Wahania napięcia wyjściowego w funkcji zasilania.



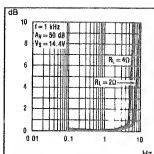
Max. zniekształcenia harmoniczne w funkcji częstotliwości (podwójny wzmacniacz).



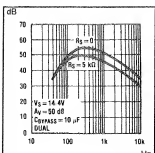
Max. zniekształcenia harmoniczne w funkcji mocy wyjściowej (układ mostkowy).



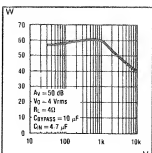
Max. zniekształcenia harmoniczne w funkcji mocy wyj. (podwójny wzmacniacz).



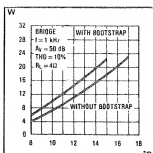
Tłumienie mocy zasilania w funkcji częstotliwości.



Separação kanałów w funkcji częstotliwości.

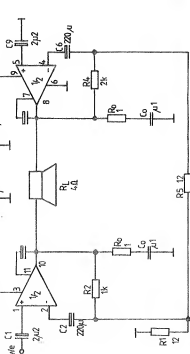
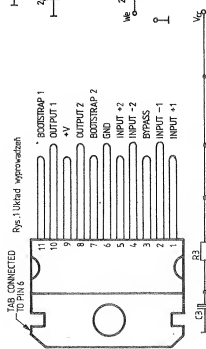


Moc wyjściowa w funkcji napięcia zasilania.

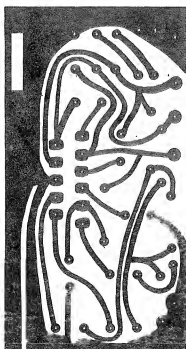


Rozproszenie mocy w funkcji temp. otoczenia.

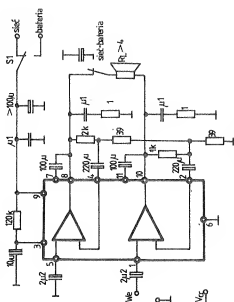
Rys. 1 Układ wyprzewadzeń



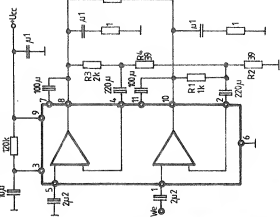
Rys. 2 Wzmacniacz 20W w układzie motocyklowym na LM100ST-H



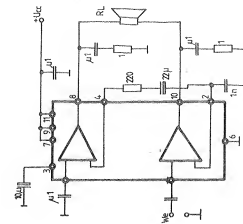
Rys. 3 Płytkę drukowaną od strony elementów dla wzmacniacza z rys. 2



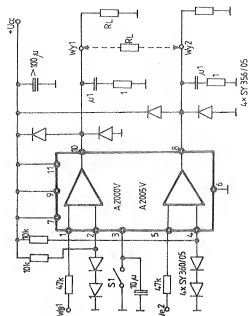
Rys. 4 Wzmacniacz w układzie motocyklowym z ostrzeżeńowym przebiegiem sat-bateria



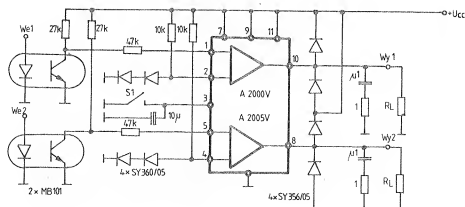
Rys. 6 Wzmacniacz w układzie motocyklowym z ostrzeżeńowym przebiegiem sat-bateria



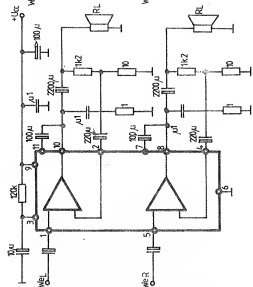
Rys. 5 Układ motocyklowy z małą ilością elementów



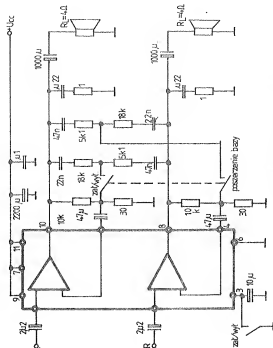
Rys. 7 Układ podstawowy wzmacniacza



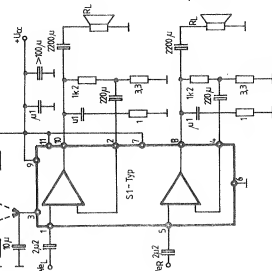
Rys. 9. Wzmacniacz z układem optoelektronicznym sprzężeniem.



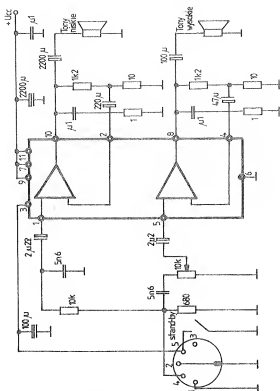
Rys. 8. Wzmacniacz stereo ($A_u = 40\text{dB}$) z ograniczeniem prądu spoczynkowego.



Rys. 10. Wzmacniacz stereo z przebiegiem poszerzenia basy - układ „super stereo”.



Rys. 6. Wzmacniacz z układem feedback z rozprężaniem basy. Od korekcy pasmę napędzanie na wyj. umiark.



Rys. 11. Aktywna zwrotnica głosowa.

Mikrokontroler 8051

Układy należące do rodziny 8051 są jednokładowymi, 8-bitowymi mikrokontrolerami wykonanymi w zaawansowanej 2-μmowej technologii NMOS. Zasadniczo istnieją trzy typy:

- 8031 (pozbawiony pamięci ROM)
- 8051 (zawierający pamięć ROM programowaną na etapie maszek, o pojemności 4K)
- 8751 (zawierający EPROM możliwy do organizacji przez użytkownika, o pojemności 4K)

Oprócz pamięci ROM/EPROM w chipie znajdują się niezależnie od wersji:

- pamięć RAM 128 x 8
- 32 linie wejścia/wyjścia
- dwa 16-bitowe timery/liczniki
- pięć źródeł przerwań o dwu poziomach priorytetów
- szeregowy port wejścia/wyjścia
- układ oscylatora

Zestaw instrukcji składa się z 255 poleceń (operacje arytmetyczne, operacje logiczne, przesyłanie danych, polecenia kontrolne).

Port 1 służy do odbierania/wysyłania informacji, a dodatkowo przy współpracy z pamięcią zewnętrzną wystawia niższy bajt adresu.

Port 2 pracuje podobnie jak port 1, przy czym służy do wystawiania starszego bajtu adresu dla pamięci zewnętrznej.

Port 3 oprócz funkcji odbierania/wysyłania informacji realizuje funkcje alternatywne:

programu. Przestrzeń adresowa wewnętrznej pamięci danych jest podzielona na 128-bajtowy RAM i 128-bajtowy rejestr funkcjonalny.

TIMERY/LICZNIKI

Mikrokontroler zawiera dwa 16-bitowe rejestry: Timer 0 i Timer 1.

Mogą one być wykorzystane do:

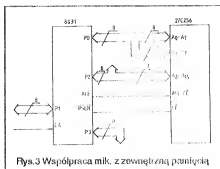
- mierzenia przedziałów czasowych, czasu trwania impulsów
 - liczenia zdarzeń
 - generowania przerwań
- Każdy Timer/Licznik może być zaprogramowany niezależnie od pozostałych do pracy w trzech trybach:
- Mod 0: 8-bitowy Timer/Licznik z 32-bitowym dzielnikiem
 - Mod 1: 16-bitowy Timer/Licznik
 - Mod 2: 8-bitowy Timer/Licznik z autonomicznym przeładowaniem po zapełnieniu licznika
 - Mod 3: jeden 8-bitowy Timer/Licznik i jeden 8-bitowy Timer

SYSTEM PRZERWAŃ

Zdarzenia zewnętrzne i pracujące w czasie realnym urządzenia peryferyjne wymagają asynchronicznej obsługi przez CPU. W tym celu układy z rodziny 8051 posiadają system przerwań o dwupoziomowym priorytecie. Czas reakcji na żądanie przerwania wynosi od 3 do 7 μs (przy użyciu oscylatora 12MHz). Prze-

WSPÓŁPRACA Z ZEWNĘTRZNĄ PAMIĘCIĄ PROGRAMOWĄ

Do rozszerzenia możliwości mikrokontrolerów rodziny 8051 można wykorzystać specjalnie do tego celu dostosowaną pamięć EPROM 27C256 o pojemności 256Kbajtów (32Kx8). Sposób przełączenia przedstawiono na rys.3.



Rys.3 Współpraca mik. z zewnętrzną pamięcią

CHARAKTERYSTYCZNE PARAMETRY UKŁADÓW RODZINY 8051

Napięcie zewnętrzne na wszystkich nóżkach mierzone względem V_{SS} od -0.5 do +7.0 [V]

Prąd wpływający/wyptywający do ± 10 [mA]

Całkowita moc strat do 1 [W]

Temperatura pracy:

MAB 8051AH-2 od 0 do +70°C

MAF 8051AH-2 od -40 do +85°C

MAF 80A51AH-2 od -40 do +110°C

Zakres częstotliwości pracy:

MAB 8031AH-2 3.5MHz-15MHz

MAB 8051AH-2 3.5MHz-12MHz

MAF 8031AH-2 3.5MHz-12MHz

MAF 8051AH-2 3.5MHz-12MHz

MAF 80A31AH-2 3.5MHz-12MHz

MAF 80A51AH-2 3.5MHz-12MHz

mgr inż. Witold Wroblek

ERRATA do "NE" nr 9/91

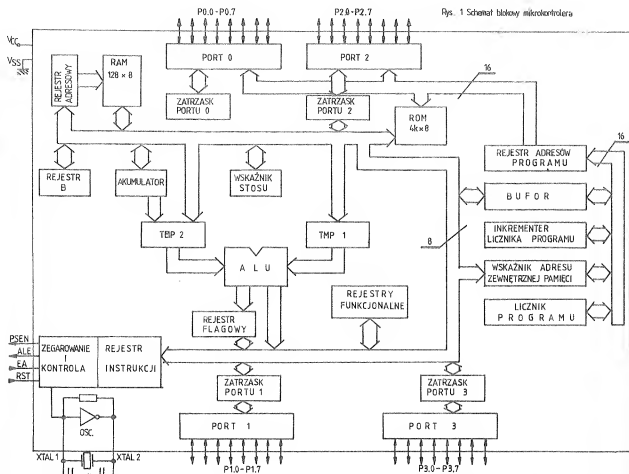
W artykule "Jak wykonać niezwykle efektywne zdjęcie rozpryskującej się kropli mleka" na str. 3 przez pomyłkę redakcji został zamieszczony rys.3. (Schemat ten jest niepotrzebny). W artykule "Mikrofon bezprzewodowy" na str. 9 rys. 1 wartość rezystora pomiędzy emiterem T 2N2222 i masą wynosi 11Ω. W artykule "Krótki przegląd rodziny TTL i COMS" na str.16 i 17 również przez pomyłkę zostały zamieszczone schematy dotyczące nie tego artykułu. Powyższy artykuł zostanie ponownie opublikowany (z właściwymi schematami) w jednym z najbliższych nr "NE". Zespół redakcji przeprasza Wszystkich Czytelników i Autorów artykułów.

Pin portu	Funkcja alternatywna
P 3.0	szeregowy port szeregowy odbiór danych (asynchronicznie) lub wejście/wyjście (synchroniczne)
P 3.1	szeregowy port wysyłania danych (asynchronicznie) lub wyjście zegasowe
P 3.2	przerwanie zewnętrzne "0" lub beamkowanie wejścia dla timera/licznika "0"
P 3.3	przerwanie zewnętrzne "1" lub beamkowanie wejścia dla timera/licznika "1"
P 3.4	zewnętrzne wejście do timera/licznika "0"
P 3.5	zewnętrzne wejście do timera/licznika "1"
P 3.6	impuls strobojący zapis do pamięci zewnętrznej
P 3.7	impuls strobojący odczyt z pamięci zewnętrznej

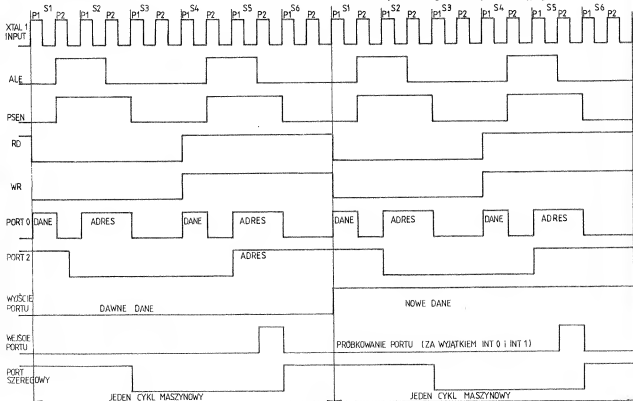
Zależności między sygnałami $PSEN$, ALE i EA obrazuje rysunek 2. CPU może pracować przy wykorzystaniu operandów z czterech przestrzeni adresowych. Składają się na nie: 64-Kbajtów zewnętrznej pamięci programu, 256-bajtowa wewnętrzna pamięć danych i 16-bitowy licznik

przerwania mogą pochodzić od 5-ciu źródeł:

- INT 0 i INT 1; sygnał zewnętrzny
- Timer 0 i Timer 1; z dwóch wewnętrznych liczników
- Port Szeregowy; przez wewnętrzny szeregowy port wejścia/wyjścia



Rys. 2 Przebiegi czasowe cyklu instrukcyjnego.



KATALOG cz. 13

Wykaz oznaczeń:

V_{CC} - znamionowe napięcie zasilania

I_I - prąd wejściowy

f_{max} - maksymalna częstotliwość

t_{PLH} - czas propagacji przy zmianie stanu logicznego z niskiego na wysoki

t_{PHL} - czas propagacji przy zmianie stanu logicznego z wysokiego na niski

t_{PZL} - czas propagacji przy zmianie stanu z wysokiej impedancji na stan niski

t_{PZH} - czas propagacji przy zmianie stanu z wysokiej impedancji na stan wysoki

t_{PLZ} - czas propagacji przy zmianie stanu niskiego na stan wysokiej impedancji

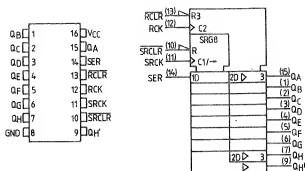
t_{PHZ} - czas propagacji przy zmianie stanu wysokiego na stan wysokiej impedancji

L - stan niski "0"

H - stan wysoki "1"

X - stan dowolny "0" lub "1"

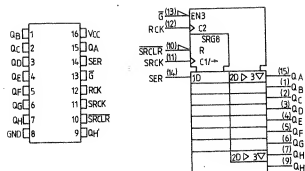
Z - stan wysokiej impedancji



SN 74LS594

Ośmiobitowy rejestr przesuwający z wej. szeregowym i równoległymi wyjściami (zatrask)

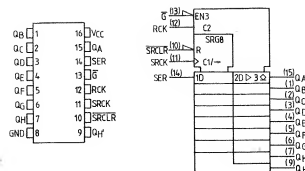
	WEJ.	WYJ.	LS594	JED.
V _{CC}			5	V
I _I			0.1	mA
t _{PLH}	SRCK↑	Q _H '	12	ns
t _{PHL}			15	ns
t _{PLH}	RCK↑	Q _A -Q _H	12	ns
t _{PHL}			20	ns
t _{PLH}	SRCLR↓	Q _H '	22	ns
t _{PHL}			38	ns



SN 74LS595

Ośmiobitowy rejestr przesuwający z wej. szeregowym i wyj. równoległymi wyjściami (zatrask)

	WEJ.	WYJ.	LS595	JED.
V _{CC}			5	V
I _I			0.1	mA
t _{PLH}	SRCK↑	Q _H '	12	ns
t _{PHL}			17	ns
t _{PLH}	RCK↑	Q _A -Q _H	12	ns
t _{PHL}			24	ns
t _{PZH}	G↓	Q _A -Q _H	20	ns
t _{PZL}			25	ns
t _{PHZ}	G↑	Q _A -Q _H	20	ns
t _{PLZ}			25	ns
t _{PHL}	SRCLR↑	Q _H '	24	ns



SN 74LS596

Ośmiobitowy rejestr przesuwający z wej. szeregowym i równoległymi wyjściami (zatrask)

	WEJ.	WYJ.	LS596	JED.
V _{CC}			5	V
I _I			0.1	mA
t _{PLH}	SRCK↑	Q _H '	14	ns
t _{PHL}			20	ns
t _{PLH}	RCK↑	Q _A -Q _H	28	ns
t _{PHL}			24	ns
t _{PLH}	G↑	Q _A -Q _H	40	ns
t _{PHL}	G↓	Q _A -Q _H	25	ns
t _{PHL}	SRCLR↑	Q _H '	24	ns

TRANSFER MULTISORT ELEKTRONIK



90-001 ŁÓDŹ 1, P.O. BOX 224, UL. SIENKIEWICZA 11/13
TEL: (0-42) 326783, 363807; FAX: (0-42) 326783, 433001
TLX: 855215, 886622



Oferujemy **20.000** typów podzespołów elektronicznych dla każdego: hobbysty, amatora, naukowca, producenta.

REWELACYJNE CENY:

CMOS.....	JUŻ OD	1.400zł.
LED.....	JUŻ OD	450zł.
REZYSTOR.....	JUŻ OD	35zł.
TRANZYSTOR (np. BC547).....	JUŻ OD	220zł.
UKŁADY SERWISOWE.....	JUŻ OD	7.000zł.
TRANSFORMATORY Z POWIELACZEM DO TV ZACHODNICH.....	JUŻ OD	150.000zł.

(Ceny przy kursie dolara 11.100 zł.)

Czas dostawy od **2 DNI DO 3 TYGODNI**. Gwarantujemy ciągłość dostaw.

Dla punktów serwisowych proponujemy stałe dostawy.

Dysponujemy katalogiem oferowanych podzespołów, które na prośbę klientów bezpłatnie rozsyłamy. Istnieje możliwość sprowadzenia pojedynczych elementów w celu przetestowania lub do prototypów.

Posiadamy następujące grupy materiałów:

REZYSTORY	- SERWISOWE	KONWERTERY
POTENCJOMETRY	- LINIOWE	KWARCE
KONDENSATORY	- TTL	MOSTKI
TRANZYSTORY	- CMOS	MIKROPRZELĄCZNIKI
TYRYSTORY	STABILIZATORY	ŁĄCZNIKI I WYŁĄCZNIKI
TRIaki	WZMACNIACZE	KONEKTORY
DIaki	UKŁADY ZEGAROWE	PRZEWODY I KABELE
DIODY	PODSTAWKI	BUZERY
DIODY ZENERA	POWIELACZE	BEZPIECZNIKI
LEDY	OPTOELEKTRONIKA	TINOL I CYNA
HELITRYNY	NARZĘDZIA	LUTOWNICE
AUTOALARMY	PRZYRZĄDY POMIAROWE	LAMINAT
TRANSFORMATORY	ZABEZPIECZENIA TERMICZNE	OBUDOWY
PILOTY	ŻARÓWKI	OŚLONY ZŁĄCZ
OBUDOWY DO PILOTÓW	WTYKI	WYŚWIETLACZE
BATERIE	ZŁĄCZA	WENTYLATORY
ELEMENTY SERWISOWE	GNIĄZDA	PRZYCIŚKI I KLAWISZE
UKŁADY SCALONE	DEKODERY	KOSZULKI TERMOKURCZLIWE
- KOMPUTEROWE	TRANSKODERY	ELEMENTY SMD

U NAS HURT ZACZYNA SIĘ OD JEDNEJ SZTUKI!!!

Nasi dystrybutorzy lokalni:

KATOWICE ul. Klonowa 41a, tel./fax (0-32) 584-657
PIOTRKÓW TRYBUNALSKI ul. Buczka 4, tel. (0-44) 79-26

JĘŚLI COŚ POTRZEBUJESZ ZADZWOŃ DO NAS NATYCHMIAST!!!

Poszukujemy dystrybutorów na terenie miast wojewódzkich.
Wymagane posiadanie lokalu z telefonem, kapitału ok. 10 mln.
Udzielamy wysokiej marży.